PAT-NO:

JP354049069A

DOCUMENT-IDENTIFIER:

JP 54049069 A

TITLE:

METHOD AND DEVICE FOR LEAD CORRECTION

PUBN-DATE:

April 18, 1979

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

OSABE, HIROSHI HINO, MASAO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

NEC CORP

N/A

APPL-NO:

JP52116319

APPL-DATE:

September 27, 1977

INT-CL (IPC): H01L021/60, H01L021/68, H01L023/48

US-CL-CURRENT: 438/140, 438/FOR.376

ABSTRACT:

PURPOSE: To simplify the correction of a deformed Lead, and to prevent an edge touch by setting a semiconductor into the hole of a Lead-correction mold with the hole slightly larger than the external size of the semiconductor element and by setting the positional Lead by a set tool.

CONSTITUTION: Semiconductor element 5 to which deformed $\underline{\textbf{lead}}$ 3 is connected

is embedded in the center of correction mold 10a with square hole 9a larger

than it by 0.2 to 0.3mm. This embedding is done easily by inserting

positioning pin into positioning hole 7 of plastic tape 1, and further, <u>lead</u>

fram 2 can be fixed without moving in any direction. Next, element 5

is pushed

<u>down by set pin</u> 12 until it touches stopper 11 and <u>lead</u> 3 is deformed plastically to eliminate the edte touch with flank 8 of element 5. Then, <u>lead</u>

3 is sandwiched between pad 13 and correction mold 10a and flattened

COPYRIGHT: (C) 1979, JPO&Japio

(9日本国特許庁(JP)

即特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭54—49069

⑤Int. Cl.² H 01 L 21/60 H 01 L 21/68

H 01 L 23/48

識別記号 ��日本分類 99(5) C 21 99(5) C 13

99(5) C 5

庁内整理番号 **49**公開 昭和54年(1979) 4 月18日 6884—5 F

6684-5F

6684-5F 発明の数 2 7357-5F 審査請求 未請求

(全 5 頁)

ூリード修正方法とリード修正装置

②特 願

頁 昭52—116319

22出

額 昭52(1977)9月27日

@発 明 者 長部弘志

東京都港区芝五丁目33番1号 日本電気株式会社内 @発 明 者 日野雅夫

東京都港区芝五丁目33番1号

日本電気株式会社内

⑪出 願 人 日本電気株式会社

東京都港区芝五丁目33番1号

仍代 理 人 弁理士 内原晋

明 網 書

いることを特徴とするリード修正装置。

1. 発明の名称

リード修正方法とリード修正装置

2. 特許請求の範囲

1 半導体素子が固着されているリードフレーム を、前配半導体素子外形寸法より僅かに大きな穴 を持つ修正型の穴に半導体素子が嵌合する様に位 世決めする工程と、放位量決めされたリードフレ ームの半導体素子あるいはリードの少くとも一つ を、押え工具を用い修正要との間にはさみ込んで押 え、変形したリードを修正する工程とからなると とを特徴とするリードの修正方法。

2 リードフレームに固着されている半導体素子の外形寸法より備かに大きな穴を有するリード停 正型と、リードフレーム位置決め機構と、位置決 めされたリードフレームの半導体素子あるいはリ ードの少くとも一つをリード修正型と押え工具と の間にはさんでリードを修正する機構とを備えて

3. 発明の詳細な説明

本発明は半導体素子の電極とリードフレームと をポンデイングした使のリードフレームの各リー ドの変形を修正するための方法及びそれに用いる 装置に関する。

従来、半導体素子内部の電極、すなわちポンディングパッドと外部回路、すなわちパッケージ間の電気的接続を得るには公知のワイヤーポンディング法が用いられて来た。しかし半導体業子がトランジスタより多数のポンディングパッドを持つ 集積回路においてはこのワイヤーポンディング法は作業が複雑となりかなりの時間を費やするのとなつた。

そとでとのポンデイングを短時間に能率的に行 う方法として各ポンデイングベッドと外部回路を 同時にポンデイングする方法が種々考案されて来 た。これらはスパイダーポンデイング法あるいは ダイレクトポンデイング法等と呼ばれ、半導体業 15

10

20

特開昭54-49069(2)

5

10

15

20

子のポンデインダパッドの位置に連合する機細な リードを有するリードフレームを用い、各リード とポンデイングパッドを多点同時に接合する方法 である。これらに用いられるリードフレームは全 異球板単体のリードフレームあるいはブラステッ クフイルム上に全属薄板のリードフレームを形成 したものなど種々汚案されている。

とれらのリードフレームを用いる設合方法においては半導体深子の各ポンデイングペッドに接合すべきリードの先端部は極めて薄くかつ細く形成しなければならない。通常厚さは0.03~0.04 mm、幅は0.06~0.12 mm程度である。従つて、値かの機械的圧力あるいは接合時の熱の影響等により容易に変形してしまう。また半導体素子のポンデイングペットはペンプと呼ばれ東子装面より10~25 m 程度突出しているが、その全が極めて値かなためリードの微小な変形によりリードが半導体素子のパンプ以外の個所、特に素子周辺部に接触し、電気的に短絡状態を引き起すことがある。

第1図はリードフレームの斜視図である。

プラステックテープ1上に金属存板のリードフレーム2が形成されており、リードフレーム2のリード3はプラステックテープ1にあけられている末子組込み穴4上に突出し、半導体装子5のパンプ6に接合している。またプラステックテープ1にはプラステックテープ1の移動及び位置決めに使用される位置決め穴7があけられている。プラステックテープ1上にはリードフレーム2が一定の関係をおいて連続して形成されている。

第2図は第1図のリードフレームの断面図である。

半導体素子5のパンプ6 化接合されているリード3が変形し半導体素子5の増部8 化接触し、エッジェッチを超している。この様なリード変形の要因としては主に半導体素子のパンプとリードとの接合時、すなわちポンディング時のポンディング荷重によるリードの整理変形及びポンディング時に必要な熱によるリードの熱感張であることが経験的に知られている。この様なパンプとリードの金属相互の適合には圧力及び熱が必要不可欠の

ものでありこれによるリードの変形は不可違である。

本希明は上配欠点を除去し、変形したリードを 毎正し、エッジタッチを防ぐリード毎正方法とそ れに用いる袋童とを提供するものである。

本発明のリード都正方法は、半導体案子が固着されているリードフレームを、前記半導体案子外形寸法より値かに大きな穴を持つリード修正型の穴に半導体案子が嵌合する様に位置決めする工程と、 政位置決めされたリードフレームの半導体案子あるいはリードの少くとも一つを押え工具を用い修正型との間にはさみ込んで押え、変形したリードを修正する工程とを含むことを特徴とする。

また、本発明のリードが正要世は、リードフレームに固着されている半導体素子の外形寸法より 値かに大きな穴を有するリードが正型と、リード フレーム位置挟め機構と、位気決めされたリード フレームの半導体素子あるいはリードの少くとも 一つをリードが正型と押え工具との間には元でリードを修正する機構とを備えていることを特徴と する。

本発明を実施例により説明する。

第3図は本発明のリードの修正方法の第1の実 施例を説明する断面図である。

第3図において、変形したリード3が接合して いる半導体米子 5 をそれより 0.2~0.3 四程度大 きい角穴9 mを持つ修正型10 mの中央に仮合さ せる。 この嵌合はプラスチックテープ1の位置決 め穴7にその穴の寸法より値かに小さい位置決め ピン(図示せず)を挿入するととにより容易に達 成される。また、この位置決めピンの挿入により リードフレーム2は前後左右に移動しない様固定 される。角欠9aの下方には上下微動可能なスト ツペー11を有する。また、修正型10mの上方 には半導体象子 5 を押し下げる押えピン12及び リード3を押えるペッド13を持つ。とれらの押 えピン12及びペッド18は半導体素子5及びり ード3の素面に傷をつけない様々可とり性プラス ナッタ、何えばテフロン等で製作することが望ま しい。第3国にかいて、まず、押えピン12によ

15

10

20

特別 昭54-49069(3)

10

15

20

10

15

20

り半導体素子 5 がストッパー11 に接触するまで押し下げられる。この状態でリード 3 が塑性変形し半導体素子 5 の増面 8 とのエッジタッテが解情される。次に、パッド 1 3 と停正型 1 0 a との間にリード 3 がはるみ込まれ、リード 3 はほぼ平らに停止される。以上の様にストッパー 1 1 の位置を適当に追び、かつ押えピン 1 2 及びパッド 1 3 の押しつけ圧力を通当に選択することにより、エッジタッチを起していたリード 3 の変形を容易に停正するととが可能となる。

第4 卤は本発明の修正方法の第2の実施例を説明する所面図である。本方法は第3 図に示したストッパー11及び押えピン12を期し、リード3全体を押えることができる可とり性ブラステックの押えシャフト14 a を持つ。リードフレームは前配第1の実施例と同様に修正型10bに併合させられる。その後、押えシャフト14 a が下降し、リード3を修正型10bとの間に押えつけリード3を停正型10bとの間に押えつけリード3を停正型10bとの間に押えつけリード3を停正型10bとの間に押えつけリード3を平ちに塑性変形させる。この時、半導体業子5 は押えシャフト14 a 押えられることにより、

その位置はリード3下面より必ず下方に強制的に 位置せしめられる。故に、修正型10bの角穴 9bの寸法及び押えシャフト14aの押え圧力を 適当に選択することによりこの実施例においても エッツタッテを修正することが可能となる。

第5図は本発明の修正方法の第3の実施例を説明する断面図である。

この実施例は修正型10cの修正先端部15が その角穴9cの中心部に向つてある角度を有する ととにある。すなわち、修正先端部15は四角維 台が逆さに嵌合できる様な逆四角維合の修正穴を 持つ。またその上方に修正先端部15と正確に嵌 合可能な逆四角維合の先端部を持つ押えシャト 14bを有する。この押えシャフト14bも11、 第2の実施例と同様に可とり性ブラステックが ましい。リードフレーム2は前記第1の実施例と 同様に修理型10cに正確に嵌合せしめられる。 そして上方の押えシャフト14bによりリード3 は半導体素子5の表面と対ってこの四角

雄台の角度、角欠9 c の大きさ及び成形圧力を進 当に選択すればリード3 の曲りによるエッジョッ テの修正は四辺同時に容易に速成されりる。

以上の様に半導体素子あるいはリードに機械的な圧力をかけ、エッジタッチを起していたリードを修正することにより、半導体素子接合工程後の電気テスト工程にかいてエッジタッチによる不良をほぼ完全に防ぐことが可能となり、製品の信頼性の向上が期待できる。従つて、本発明のリード修正方法は前配の様なリードフレームに直接半導体素子を接合する製造工程に容与するところは大である。

第6図は本発明のリード修正機の1実施例の斜 視図である。

プラスチックテープ1上に形成されている連続したリードフレーム2は前工程で半導体素子が接合されてかり、供給リール16に告かれている。リードフレーム2は供給リール16から者取りリール17ヘテーブガイド18、テーブ送り機構19を経て着取られる。送り機構19は公知のモ

ーター駆動によりリードフレーム2の11フレーム 分の距離を正確に移動する送り爪(図示せず)に より、テープ1化あけられている位置決の穴7を 利用して1フレーム分送る。着取りリール17は 公知のトルクモーター (図示せず)によりトルク が連続的に加えられてわり、送り機構19により リードフレーム2が送られた量だけ告取ることが できる。テープガイド18下方には公知のエアー ンリンダー20尺より下側ガイドレール21を介 して上下動可能な修正型10を有する。との場合、 修正型10は品種交換により半導体業子の形状が 変つた場合に対処できる様に脱着自在にするのが 望ましい。停正型10尺は予めテープ位置決めす るための位置決めピン22が打ち込まれている。 テープガイド18上方には修正へッド組立体23 を有する。との修正へッド銀立体23は前記修正 型と同様に、品種交換に対処できる様な脱着自在 な押えシヤフト、シヤフトガイド24、荷重用圧 縮パネ25及びパネ押え26を有し、上側ガイド レール27を介して公知のモーメー及びカム等に

より上下動が可能である。

テープ1上のリードフレーム2は送り役構19 により連続的に送られ、修正型10の上方に位置 する。その後、修正型10ポシリンダー20によ り押し上げられ修正型10に打込まれている位置 決めピン22により修正型10の角穴9(第3, 4,5図) 化半導体素子5が正確に嵌合する様に リードフレーム2が位置決めされる。次に、修正 ヘツド租立体23が下降し押えシャフト14がり ード3を修正型10とともにはさむ様な状態で押 え込む。との時点で修正へッド組立体23は更に ある一定量下降をつづければ押えシャフト14は 相対的に押し上げられる状態となる。これにより 荷重用圧縮ペネ25が修正へッド組立体23が余 分に下降した分だけたわみ、修正用荷盒が押えシ ヤフト14に加えられることとなりリード3の安 形は容易に修正可能となる。との場合の修正用荷 重は荷重用ペネのたわみ量を変化させることによ り容易に調整可能である。また第1(第3図)、 第2(第5図)の修正方法も本装置の押えシャフ

特別 昭54-49069(4)ト及び修正型の形状を変更するととにより可能となる。すなわち、本製はは前配各動作を人手を使わず完全に機械的に行なわせることによりリードの修正を連続的にかつ自動的に行うことができる。

以上詳細に成明した様に本発明によれば変形したリードを連続的にかつ自動的に修正することが可能であり、前記の様なリードフレームに直接半導体柔子を要合する製造工程におけるが留り及び信頼性の向上等に大きく毎与するものである。

4. 図面の簡単な説明・

解1図はリードフレームの斜視図、第2図は第 1図のリードフレームの断面図、第3図は本発明 のリードの修正方法の第1の実施例を説明する断 面図、第4図は本発明のリード修正方法の第2の 実施例を説明する断面図、第5図は本発明のリー ド修正方法の第3の実施例を説明する断面図、第 6図は本発明のリード修正後の1実施例の斜視図 である。

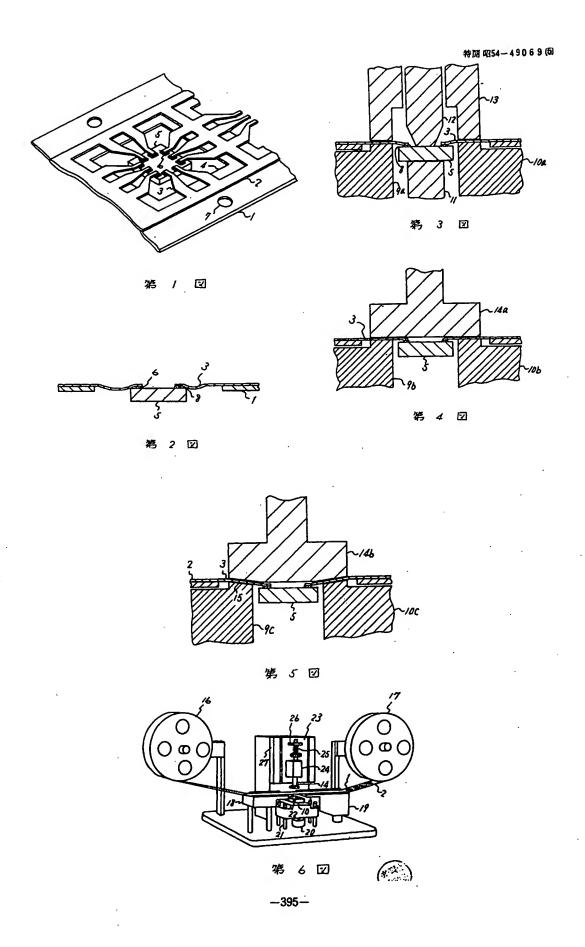
1……テープ、2……リードフレーム、3…… 20

10

15

リード、4……来子組込み穴、5……半導体来子、6……ペンプ、7 …位置決め穴、8……端部、9 a,9 b,9 c……角穴、10 a,10 b,10 c…… 体正型、11……ストンペー、12……押えピン、13……パンド、14 a,14 b……押えシャフト、16……供給リール、17……送りリール、18……テーブガイド、19……テーブ送り機構、20……エアーシリンダー、21……下側ガイドレール、22……位置決めピン、23……修正へンド組立体、25……圧縮パネ、26……パネ押え、27……上側ガイドレール。

10



8/18/2005, EAST Version: 2.0.1.4